### UNIVERSIDAD DE SAN CARLOS DE GUATEMALA FACULTAD DE INGENIERÍA ESCUELA DE CIENCIAS Y SISTEMAS LABORATORIO ORGANIZACIÓN COMPUTACIONAL



Grupo 3				
Ryan José Rodrigo Sigüenza Huertas	202100101			
Pablo Josué Barahona Luncey	202109715			
Joshua David Osorio Tally	202110773			
Sergio André Lima Corado	202100154			
Rubén Alejandro Caballeros Prado	201602521			

Profesor(a): <u>ING. ÁLVARO O. HERNÁNDEZ</u>

Auxiliar: ROBINSON PÉREZ

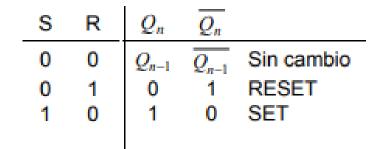
Fecha: <u>30/12/2022</u>

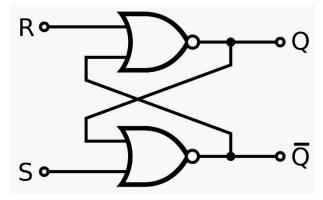
# Tablas de verdad y Mapas de Karnaugh

### **Luces LED**

Entrada	Luces LED
1	1
0	0

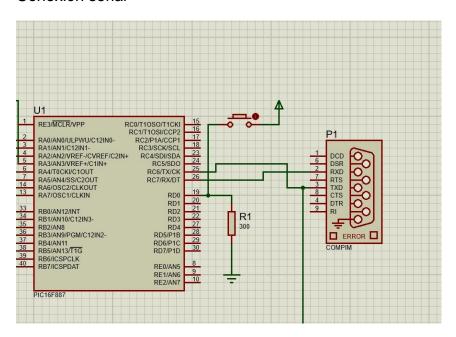
# Latch SR





### **Diagramas**

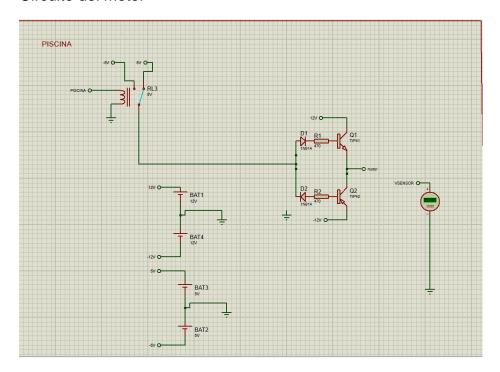
#### Conexión serial



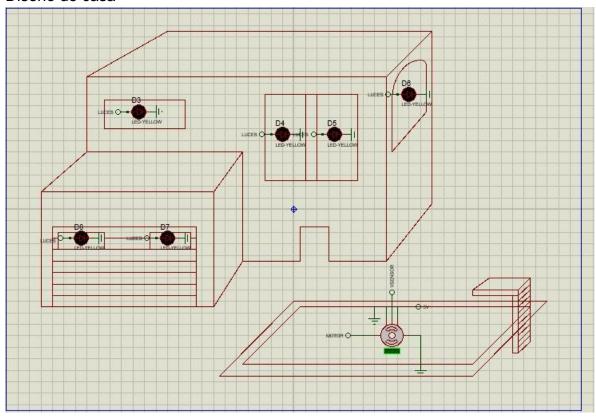
### Programación de la conexión serial

```
Función principal
 oid main(void) {
setup();
// Realiza la configuración de puertos
OSCCOMbits.IRCF = 0b111;
// Oscilador 8 MHz
initUART();
// Configuración para el módulo UART
 while(1){
  while (PORTDbits.RD0 == 0){
    if(PIRBbits.RCIF == 1){
        PORTB = RCREG;
        PIRBbits.RCIF = 0;
        PORTDbits.RO7 = 1;
        delay ms(500);
        PORTDbits.RO7 = 0;
    }
                                                                          // Muestra el ASCII en el puerto
           }
if (PORTDbits.RD0 == 1){
    TXREG = PORTA;
    __delay_ms(500);
  Configuración de puertos
/
oid setup(void){
   ANSEL = 0;
   ANSELH = 0;
    TRISA = 1;
PORTA = 0;
    TRISB = 0;
PORTB = 0;
    TRISD = 0b00000001;
PORTD = 0;
   Configuración de módulo UART
 oid initUART(void){
// Configuración velocidad de baud rate
SPBRG = 12;
    TXSTAbits.SYNC = 0;
RCSTAbits.SPEN = 1;
                                               // Modo asíncrono
// Habilitar módulo UART
                                               // Habilitar la transmisión
    RCSTAbits.CREN = 1;
                                              // Habilitar la recepción
```

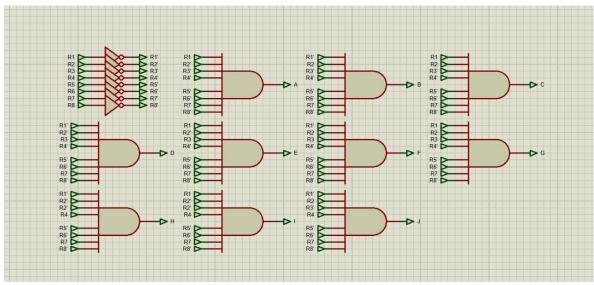
### Circuito del motor



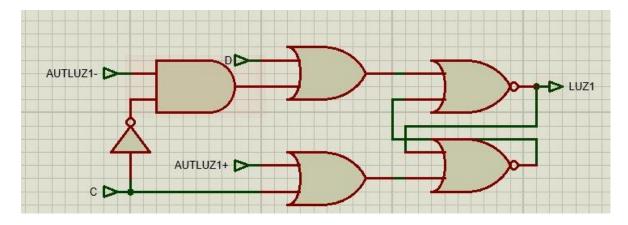
### Diseño de casa



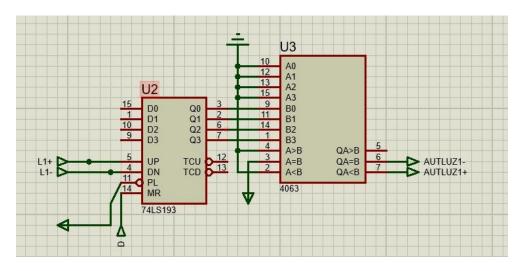
#### Reconocimiento de caracteres ASCII



### Automatización de luces



### Contador de personas en habitación



#### Panel de control







#### Programación de Python

```
Interfaz.py X
♦ Interfaz.py > ② VentanaPiscina > ② Llenar
149 | LucesCuadro3 = tkinter.Label(ventana,fg = "Black" , height=2, width= 10, font= ("Arial", 15))
               LucesCuadro4 = tkinter.Label(ventana,fg = "Black" , height=2, width= 10, font= ("Arial", 15))
               LucesCuadro4["bg"] = "#5D5D5D"
                LucesCuadro.place(x = 500,y=90)
               LucesCuadro2.place(x = 650,y=90)
               LucesCuadro3.place(x = 500,y=170)
               LucesCuadro4.place(x = 650,y=170)
               TextoTituloL = tkinter.Label(ventana,text="CONTROL DE LUCES",fg = "Black" , height=2, width= 30, font= ("Arial", 15))
TextoTituloL["bg"] = "#F7D3CC"
                TextoTituloL.place(x = 80,y=10)
               BIN_Principal = tkinter.Button(ventana, text = "Dormitorio Principal", fg= "Black", height= 2, width= 20, command= Luz1)
BIN_Garage = tkinter.Button(ventana, text = "Garage", fg= "Black", height= 2, width= 20, command= Luz3)
BIN_Secundario = tkinter.Button(ventana, text = "Dormitorio 2", fg= "Black", height= 2, width= 20, command = Luz2)
BIN_Terciario = tkinter.Button(ventana, text = "Dormitorio 3", fg= "Black", height= 2, width= 20, command = Luz4)
  68
69
               BTN_Secundario.place(x=270, y=100)
BTN_Terciario.place(x=270, y=160)
BTN_Principal.place(x=100,y=100)
                BTN_Garage.place(x=100,y=160)
          def VentanaPiscina():
               ventana genmetry/"500
              OUTPUT DEBUG CONSOLE TERMINAL
ModuleNotFoundError: No module named 'serial'
PS C:\Users\rjrsi\Desktop\PythonProyecto1> & C:\Users\rjrsi\AppOata\Local\Programs\Python\Python311\python.exe c:\Users\rjrsi\Desktop\Python\Proyecto
1\Interfaz, py
PS C:\Users\rjrsi\Desktop\PythonProyecto1>
                                                                                                                                                                                                                                  Python
                                                                                                                                                                                                                                  Python
                                                                                                                                                                                                                                 Python
```

# Equipo utilizado

	R2 220		U1  1 REANCERVPP RESTTIOSOTION 15 2 RAGIANDULPMUICIZND- 2 RAGIANDULPMUICIZND- 3 RAJUNATUCIZND- 4 RAJUNATUCIZND- 5 RAJUNATUCIZND- 6 RAJUNATUCIZND- 7 RAJUNATUCIZND- 7 RAJUNATUCIZND- 8 RAJUNATUCIZND- 9 RAJUNATUCIZND- 10 RAJUNATUCIZND- 11 RAJUNATUCIZND- 12 RAJUNATUCIZND- 13 RAJUNATUCIZND- 14 RAJUNATUCIZND- 15 RAJUNATUCIZND- 16 RAJUNATUCIZND- 17 RAJUNATUCIZND- 18 RAJUNATUCIZND- 18 RAJUNATUCIZND- 19 RAJUNATUCIZND- 10 RAJUNATUCIZ	P1  1 DCD OOD DSR DDR RIS TXD CTS TXD CTS B CTS B CTS
Servomotor	Resistencias	Ground	PIC	Micro- controlador
A0 10 A1 12 A1 13 A2 13 B0 9 B0 11 B1 14 B3 1 CA B A B 2 A B A B B A B B A B B A B B A B B A B B A B B B A B	U12:B 5 74HC386		D2 LED-	+0.00 Volts
Comparador	Compuertas lógicas	PIR sensor	LED	Voltímetro
3   /	U16  A  C  K  E	U2  15	12V O BAT1  BAT1  12V  12V O 12V O	BAT5 5V
Relé	Transistor	Contador	Fuente de alimentación de 12V	Fuente de alimentación de 5V